EUROPEAN PATENT OF CE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER 50128103 09-07-85 PUBLICATION DATE :

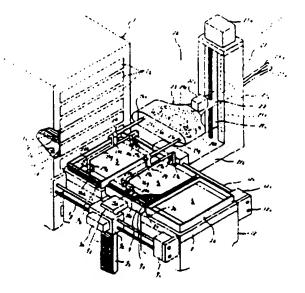
13-12-83 APPLICATION DATE APPLICATION NUMBER 58235891

APPLICANT: NOZATO YASUAKI;

INVENTOR: NOZATO YASUAKI;

INT.CL. 865G 1/06

AUTOMATIC RETRIEVAL DEVICE TITLE



ABSTRACT: PURPOSE: To retrieve quickly and correctly and prevent sheets, etc. from being damaged by moving article adsorbing suckers to at least two positions and moving sheets to the two positions in an automatic retrieval device for sheets, etc. such as a family register ledger.

> CONSTITUTION: In the specified drawer 1a of a cabinet 1, suckers 24a, 24b, 25a, 25b are rotated in the predetermined direction, and a tray 3a is extracted on a mount table 7 or 8 from a tray shelf opposite to the drawer 1a, then the suckers 24a-25b are returned downward. A sheet S is adsorbed by the suckers 24a, 24b, the adsorption of the suckers 25a, 25b is released, a rotor 23 is rotated to shift the sheet S toward a mount table 9. During this period, retrieval and collation is performed, and if it is the desired sheet, it is put in the tray 3a, and other sheets are stored on the mount table 9, then the suckers 25a. 25b are further rotated to adsorb the next sheet, thus this operation is repeated. Accordingly, sheets can be retrieved correctly and efficiently without being damaged.

COPYRIGHT: (C) JPO

每日本国特許庁(JP)

印特許出願公開

母公開特許公報(A)

昭60-128103

Cint Ci.

識別記号

庁内整理番号

母公婦 昭和60年(1985)7月9日

B 65 G 1/06

J-7816-3F

審査請求 有 発明の数 3 (全11頁)

母発明の名称 □動検索装置

⊕神 闡 昭58-235891

母出 ■ 昭58(1983)12月13日

で 第一番 新 里 ①出 職 人 野 里

信 亮

尼崎市大庄西町1丁目11番5号 尼崎市大庄西町1丁目11番5号

砂代 理 人 弁理士 河野 登夫

男 福 香

- 1. 発明の名称 自動検索装置
- 2. 特許請求の機器
- 1. 検索対象物が該当物か否かを判断し、検索 対象物を吸煙に吸着させて少なくとも2位置 に振り分ける自動検索装置において、前配吸 者を少なくとも2位置に往復、又は運動移動 させる駆動体と、診理動体の移動に作ってこ れを前配各2位置に対し違近移動させる界降 手型とを具備することを特徴とする自動検索
- 前記検索対象物はシート、ケース、又は包 役である特許請求の掲載第1項記載の自動検 会は罪。
- 前記電動体は楕円体又はチェーンコンベヤ である特許請求の範囲第1項記載の自動検索 装置。
- 4. 前記検索対象物の検索を行うセンテは吸量の支持部に付後されている特許請求の機器第1項記載の自動検索装置。

- 5. 検索対象物が該当物か否かを判断し、検索 対象物を吸載に吸着させて少なくとも2位型 に振り分ける自動検索装置において、前記を 進を少なくとも2位置に往復、又は返的多数させる場面体と、該理動体の移動に伴らる平 させる場面体と、該理動体の移動させる れを前記各2位置に対し遠近移動させる 野助 新た、吸載を常時重直下向きに維持する 野助 動体会は置。
- 前記姿勢制御手致は電動体に投けられている特許請求の範囲第4項記載の音動検索装置。
- 7. 検索対象物が認当物か否かを判断し、検索 対象物を第1の位置で表置に表考させて男 2、 又は第3の位置に疑り分けるようにした自動 検索装置において、一の表置を第1の位置に 対向させたとき、他の表置が第2又は第3の 位置と対向するよう周方向の2個所に表置を 個大、各表質を交互に第1の位置と乗2又は 男3の位置とに対向させるべく往復移動に 返回移動させる認動体と、複塑物体の移動に

神間間68-128183 (2)

作ってこれを第1、第2、第3の位表に対し 遠近移動させるペピ界等させる手段と、吸煙 を検索作業中は豊盛下向点に維持し、且つ検 余間始前及びノ又は検索終了後には水平横向 6に維持する要性制御手段。を具備すること を特徴とする自動検索協議。

売 前記検索対象物はシート、ハース又は包装である特許請求の範囲を7項記載の自動検索 装置。

3. 発明の詳細な説明

本発 は住民基本合権、戸路合権、その施隆原用カルテ帯のシート使いはこれを収定したケース、 スは包装を検令する自動検索装置に関するもので ある。

一般に住民基本合領。戸場合領等からその静本 をとる場合、通常は町名、成いは丁目等にまとめ た合領から交付請求者の該当原本を見い出し、これを取り出してその静本を作成した後、周涛みの 原本を介領に更す作業を手作業として行っている。 徒って交付請求者数が多いとき、或いは合領が交 付客口から離れた近にを納されているような場合、 交付線求者を長時間待たせることとなる。このた め合概を書類検索機によって検索することも考え られているが合概をそのまま質毎に分離して検索 機にかけると概が維持、指傷されるおそれがある 外、文字が消失するおそれもあり、実理には至っ ていないのが感染である。

このため本発明者は上述の知る戸場合領等の比較的最らかな概についても、検索による原稿。機像、文字の消失等の不認合を向止し得るようにした概の検索方法及びその紙につき既に捜索を行っている(特額昭57-231950 守)。ただこの方法は検索に際しての概の移動時に近が重進して送られることが「玄発生するという関点があった。

本発明はかかる事情に難みなされたものであって、その目的とするところは検索対象物が協当的からかを判断し、検索対象引を吸量に吸着させて少なくとも2位置に振り分ける自動検索装置において、自記を遵を少なくとも2位置に往復、又は迷難移動させる運動体と、拡撃機体の移動に作っ

以下本発明をその質詢例を示す固面に基づき具体的に提明する。第1回は本発明に振る自動検索 装置(以下本発明装置という)をシートの検索に 使用中の状態を示す様式的平面圏、第2圏は検索 造の部分拡大斜視圏、第3圏は検索対象物たるシ ートの平面圏であり、図中1。1は検索対象物た るシートの収納用キャピネット、2は検索機、3 はシート数出し用トレー線、4はロボット、5は

フアクシミリ、6は制御部、Sはシートを示して いる。キャピネットし、しは神会論での赤行城を 隔ててその質問に並改配置されており、各キャピ ネット1、1は上下方向に複数数のドロワねを備 え、各ドロワは内にはシートS、例えば住民基本 台継が、その町名毎に割り当てたキャピネット)。 1における例えば「自傷に割当てたドロウ14内に 椎層収納されている。ドロクははその広さがシー トSよりも若千広く形成され、男2因に示す如く 前端部寄りの下部に横向きの領止団縛らを備えて おり、この係止回週18をキャピネット!、1内に 接けたストッパIcに値止させた状態でキャピネッ とし、「内に納められ、ドロウねを引き出すとる はその前板idを若下上方に持ち上げてストッパic を紙止凹縄16から抜き出し、この状態で前方に引 き出し、また逆にドロク14をキャピネット1、1 に差し込むときも差し込み動作終了道前にドロウ Taを若干持ち上げつつ挿入し、挿入終了後ドロワ laを離すことによってドロリlaの係止凹過lbがス トッパにに低入し、ドロワIaの抜け出しを助止す

上述の如ミシートSはその左、右方向をドロワ1a 内の左、右側に位置させた状態で復用されており、 ドロワ1a内のシートSは相互に位置ずれしないよう ・ 換きすればシートSの周辺とドロワ1a内間縁 との間に広い陰間が形成されないようシートS、 ドロワle相互の大きさを適切に定めてある。

検索機2 は男1.2階に示す如くキャピネット I. 1間の床に敷焼したレール2e上に離壊した合 章11の昇降台12上に搭載されており、左、右、即 5キャピネット1、 1 側寄りの位置にあって、前 記ドロワい又は検出シート取出し用のトレー3aを 職置する職置合7.8、この興職置合7.8間に って界降調節可能な装置合り、並びに検索機本体 20年にて構成されている。 古草11は閔示しない意 勢用モータ及び昇降台12の昇降用油圧シリンダ (図示せず) を値えており、後述する制御館6か らの朝御信号に従って、台車[[を検索すべきシー トミが収容されているキャピネッ!1と対向する 位置にレール2a上を移動し、また当館キャピネッ トーにおけるシートSが収容されているドロワね 底部と同じレベルに着着合う。 8 を移動させるべ く界降台12を昇降電動するようになっている。昇 舞台12の構造については従来知られたハンタグラ フ構造、或いは平行リンク構造のもの、更にはラ ック・ギャ構造のもの等を適宜選択すればよい。

集置台で、8は森記ドロワla、トレー3aと希等大。 又はこれより若干大きい面積を育する矩形板状に 形成されており、その衰弱にはこの上にドロワia、 トレー3aを報望したときその各産部に扱けた係止 凹膚1b.3b に係入するストッパ7a.8a が固定して あり、整理合う、8上に夫々チャピネット)。)、 トレー確3から引き出されたドロワla、トレー3a の係止回得16.36 が嵌り込むことによってドロワ la、トレー3aを大々装置合で、8上に位置決め出 定するようになっている。職業台9は職業台で、 8と略等人であって、底板上に多数の短筒状の溶 板9aを相互の間に设道するフック27a.27b の太さ に相応する間限よりも大きい間限を隔てて前紀レ ール2aと直交する向きに多数直立固定して措成さ れてわり、その・例論、即ちレール2aの延在方向 の一遍にはラック9bが付換されている。ラックSb は夕待ブロック9cのガイド編9dに上、下移動可能 に表達され、ガイド導96内で支持ブロック9cに付 设したモータ90のギャ(図示せず)が暗合せしめ られ、モータ90の正、逆電動により復聞台9を昇

降させるようにしてあり、検索時には装置台9の 上面又はこの上に進置されたシートS夏面がドロ ワla内のシートS夏面と第一となるよう連続的に、 又はシートSが教牧移動される毎に間欠的に装置 台9を下降講節する外、検索終了後継輩台9上の シートSをドロワla内に戻すときは無4因に思像 線で示す如く職置台9をその下面がドロワlaより も高く位置するよう上昇せしめられる。支持プロ ,ク9cにはレール2aと直交する何きのねじ孔及び ガイド孔が投けられており、ねじ孔を介して昇降 付12に投けたレール2aと直交する横向さの塑扦9g が雙合胃通され、またガイド孔を介して螺杆9gと 平行にほけたガイド杆9hが捜壊されている。 螺杆 9gの「鳩郎にはこれを回動させるモーク9iが良け られており、旗モータ9iの正、逆撃動により複選 台9を第4回に思像線で示す如く機能台? (又は 8) 上にこれと上、ドに重複するよう左、右に移 翳せしめられるようになっている。

検索機本体20は支持スタンド21に上、下移動可 地に投けた支持つ、ド22、この支持ロッド22に他

***#460-128103 (4)**

支したロータ23、珠ロータ23に支持アーム24.25 を介して領帯した各一対の映置24m,24b 、25m,25b 、 パーコードルーグ26a,26b 及びシートSを閲覧台 9 から単記会 7 又は8のドロウ10上に貫すための フック27s,27b 等にし構成されている。文持スタ ンド21は背面視でし事に形成され、その基準21a には水平協向きのねじ孔及びガイド孔を備えてお り、ねじ孔を介して昇降合12に設けたレール2aと 直交する声きの螺杆12m が螺合質過され、まんが イド孔を介してガイド杆12b が潜泉せしめられて いる。短杆12m は昇舞台12から張り出したブラケ ットに同端部を始支され、またガイド杆12b はブ ラケットに間定されており、蟹杆12a に達登した モータ12c の正、逆電動により支持スタンド11は ガイド杆12b に心ってレール2mと直交する左、右 方向に往往移動せしめられるようになっている。 もた支持スタンド210支柱部21b には銀杆21c.ガ イド杆214 が疑問きに平行に配扱されており、こ れらに支持ロッド22の基端部が組合貫通、及び摺 嵌せしめられ、蟹杆21c に連繫されたモータ21e

の正、逆電動により、支持ロッド22、換合すれば 技業職本体20全体が昇興されるようになっている。 支持ロッド22の先端部にはロータ23の表示しない 袖部が同心状に水平に輪支され、支持ロッド22に 付款したモータ22a の正、逆難動により正、逆曹 勤せしめられるようになっている。ロータ23は唐 面権行状をなし、その基軸方向の長さは前記職習 合7、 8、 9 の幅寸法より若干大きく、長輪方向 の両端部には支持アーム24.25 の管袖部241 .251 の基準部が罹文されている。曹輪部241,251 は先 端を閉鎖され、基端を開放されたパイプ材で形成 され、先端側通半写をロータ23の前方に平行、且 つ水平に突き出したも、当で基礎を固示したい輪受 を介してロータ23に程文されており、その先過部 には支持アーム24.25 を構成する分岐管部24g,25g が、接続具24c,25c を用いて連絡され、また基準 部は夫々ロータ23内に配したチュー 1244,254 及 び國示しない首転継手を用いて支持ロッド22内に 起した二世パイプ(西京せず)の一端に接続され、 二重パイプの後端は支持ロッド22の基端において

夫々これに連絡したホース24e,25e 及び国示しない切換弁を介して国示しない委集ポンプ、給気ポンプに連絡されるようにしてある。

分析管部24g.25g は音曲部24f.25f の下方に接 映異24c.25c を介して管備部241.251 と平行に位 持されており、両端部は豊富下何のに置面され、 その各端末に夫ャシートSの帯伏フィルムSe.Se 間の間隔に等しい間隔を隔てて吸煙24a,24b 、25a. 256 が疑者され、またこの産曲部分にはパーコー ドリーダ264.266 、及びフック274.276 が付換さ れている。 男 2 国に示す状態においては後書24a。 246 に達なるホース246 は吸気ポンプに連絡され、 吸煙24a.24b から主気を吸引し、その負圧にてド ロフ内のシートSもその帯伏フィルムSa部分にお いて乗者し、またこれと略同時にホース25e は短 時間給気ポンプに途過され乗費25a,25b から空気 を吹き出し、乗引しているシートSを職置合り上 に放すようになっている。23m はロータ23に内蔵 された同期モータであって、その出力値は夫々伝 動体23b.23c を介して管軸部241,25f に連盟せし

められており、ロータ23の目転の如何にかかわらず、

各乗量24a,24b、25a,25b が常時下向きになるよう管輸部24f,25f を開転駆動する外、機能台で、ま上にドロワ1a、トレー3aをキャビネット1、1、トレー欄3から引出し、また便す際には第6回に示す如く、また機能台9上に採り出されたシートSをドロワ1aに貫すときは第7回に示す如く夫々乗艦24a,24b 帯及びフック27a,27b が水平機関きとなるようその姿勢を制御する機能を値えている。

バーコードリーダ26a,26b はORE ベン(彼いは レーザ方式)を用いており、分岐警察24a,25g の キャピネット1. 1 側の側面に固定されドロワ1a 内のシートSを装置24a,24b にて装着して装置台 9上に移職する過程で図示しないモータによって 決取部26c をシートS表面に記載されたバーコードS4に向けて所要角度で開動させることによりこれを挟み取り、制御部6にて禁合し、検索対象シートか否かを判別する。

またフック27a,27b はし形に形成されており、

厳配パーコードリーダ28s,28b が固定されている 間と反対側においてその係止部27c を豊直下向き とした状態で分等等第24s,25g に固定され、第7 図に示す如く検34株で後継渡台9上のシートSを ドロワ1sに関す過程で水平傾向きにその姿勢を変 更され、総罗台9'上のシートSに派止させるよう になっている。

 連らねて配置したトレー欄3rから検索機2の機置 き3上にトレー3aを引き出し、逆に検索対象シー トが収容されているキャピネットが右側の列にあるときは左側のトレー機34からトレー3aを機置 き7上に引き出した後、対象キャピネット1と対 / 向する位置に検索機2を移動させる。

多関節ロメット4は検急を終了した検索機2からトレー機34.3rに戻されたトレー3a内に収容されている検索対象シートをトレー3aから一括して取り出し、これをファクシミリ5にセットするよう構成されており、その構成については特に履定するものではなく、シート5を間むクランプ機能を備えたものであればよい。

面して上述の如く構成された本元明装置にあっては、検索機2は常時は第1回においてトレー機3 & 1.3r と対向する位置に停止して冷機しており、住民頭の交付請求者の住所。氏名のコードを入力すると、その交付請求者の住民基本合権が収納されているキャピネット1、ドロ:laが特定される。当該ドロワlaが左、右のいずれの列かを判断して、

左側の列である場合は右側のトレー欄3rから、また右側の列である場合は左側のトレー欄3 g からト・-3a を複型合7又は8上に引き出す。この引出し操作は後述するドロワ1aに対する場合と全く同じであり、同期モータ23aによって支持アーム24.25を右、又は左側に向けて90・回転し、要型24a.24b、25a.25bを水平橋向きとし、要置24a.

又は25a、25b をトレー3a前板に乗着させ、観定台7又は8上に引き出す。引出しが終了すると台車11の走行用のモータ及び昇舞台12のリフト用のモータに制御信号が出力され、台車11を所定のキャピネット1にアクセスさせると共に、昇降台12を所定のドロワ!a直下に繋むようアクセスさせる。検索対象シェトが左側のキャピネットに育る場合は第2回に示す如く観電台7の上面が降り下ロワ!a底面と同レベルになると上昇を停止し、第6回に示すごとくロータ23における支持アーム24、25が同期モータ23a の理論によって乗留24a、24b、水子を登せるのられ、その状態で乗置24a、24b、水子を

ドロワleの前板と対向するようモータ2ie の電動 によって上、下位置を開節され、吸量24a,24b が 所定ドロワ1aと対向すると、モータ12c の電動に より支持スタンド21をドロワ1a側に移動し、吸量 24a,24b にてドロウ1aの前板を吸着したまま後退 させ、ドロワロを装置台?上に引き出す。なおこ の引出しに際し、ドロワlaは第1回に示す如くそ の低止回溯lb内にストッパlcを係入させた構成と なっているためドロフiaの引出しの際モータ2ie を驅動してロータ23を若干上方に移動し、(又は 吸煙24a,24b を上方に対勢させ) その係止凹縄1c をストッパIcから引指き、その状態で育方に引き 出す。ドロワlaが確置台で上に引き出されその係 止凹場Ibが装置台1上のストッパ7cと対向する位 置まで移動させられると、その位置でロータ23を 下降し、派止回過1bをストッパ7cに係入させ、ド ロフlaを基準合う上に位置決め固定する。吸量24a. 24b からの表気を停止しドロワ!aを放してロータ 23を上昇させると共に同期モータ23a を駆動して 各吸盤24a,24b 、25a,25b が下向きとなるようも

の姿勢を変更し、シートSの校園を開始する。先 プロータ23を下降して各級個24a.24b はドロワ1a 内のシートS支援に、また表輩254,256 は職業合 9 7 曜に接字・よう初期接定を行った後、ロータ 23の凶転並びに昇降を開閉的に行う。第5期はロ ーク13の条作投票因であり、実績で示す如く吸書 24a.24b にてドロワla内の最上帯のシートSを表 考させ、また吸煙25a,25b からは空気が吹き出し た状態としておく。次にロータ23をその主意の中 勢、又は支持ロッド22回りに緩やかに関転させつ つ上昇させ、上昇度に達した伏鏡では破壊で示す 如くロータ23の長輪方角は鳴豊直状態となるよう 支持ロッド22回りに10・啓転させる。この伏燈〜 は吸煙24a.24b には1枚のシートSが吸着された 状態となっているが、13方の吸量25a,25b からの 空気の吸引、吹き出しはロータ23の上昇と同時に 停止されシートSを吸着しない状態となっている。 次いで第5回に破壊で示す状態から再びロータ23 が同方角に耳転されつつ下降し90、耳転してロー タ23の最佳方向が略水平状態となった状態で吸煙

25a,25b はドロウ1a内のシートS上にまた映像24a, 24b は職業合9上に夫々接近、君しくは当様させ、 次いで映像25a,25b からは空気を吸引してシート Sを吸着させ、一方映像24a,24b からは空気を吹 き出して吸着しているシートSを職業合9上に放 す。

同様にして上述した過程を反復してシートSを ドロワ1aから報置合9上に移職してゆく。一方このシートSに移職過程でパーコードリーダ28a。 26b によりシートSに書き込まれているパーコードSdを読み取り、検索対象とするシートSか否かを製飾する。

ペーコードリーダ25a, 26b にて扱み取られた情報は制御部6に入力され、予め入力されている検索対象シートSの情報に無合され、NCの場合には前記した如くシートSは認置合9上に移載される。即5第5間に実験で示す状態から破壊で示す状態にまでローダ23が90「百転する間に当路シートSが検索対象シートか否が判断し、YESの場合は

ロータ23の回転速度及び下降速度を振くしてモータ12c を開動し支持スタンド21を第2回で右側、即5難置台8側に略載置台9の領寸法と等しい寸法だけ移動し、これと略同期的にロータ23が第5回に破積で示す状態から二点路線で示す役置まで90~回転させ、吸盤24a、24b は無置台8上のトレー3a中央に接近又は当接させる。吸盤24a、24b から常気を吹き出し、吸着しているシートSをトレー3a内に放す。吸盤25a、25b からは空気の吸ははなされない。

ロータ23は再び上界し間時にモーク12。の選択によって支持スタンド21を左側に移動しつつ間位置に戻し、上述したのと間様の動作を反復して検索を行う。勿論検索対象シートが上枚の場合は検索機本体20が間位置に戻った時点で検索を終了する。

なお上述の如くドログ1a内のシートSを装置台 9上に移載してゆくと、ドログ1a内のシートSの 高さは低く、また装置台9上のシートSは高くな るためそのままでは両者に設定が形成されるため、 概定台9の界降用モータ9eをシートSが1枚減い は複数枚機変合9に移機される個度間欠的に確定 台9を下降させ、ドロワ1aのシート上面と機変台 9上のシート上面とが同レベルに維持されるよう 訓練されるようになっている。

検索が終了するとロータ23は第5回に実績で示す状態で停止した後モータ9eが駆動され、模置行うがそのままの姿勢で上昇せしめられ、次いででータ9iの駆動によって構造りされ、模置自8をドロフ1a上に移動する。ロータ23における同期でータ235aを作動し、吸煙24a、24b、25e、25bが応例に向くよう支持アーム24、25を対配し、その分検管部24gに付近されているフッフ27a、27bが提置行うにおける四週と対向する付置に追ローク23を下降し、その位置で停止させ実置行うの接近り用モータ9iを迅撃動する。これによって被置行8月のシートSは提展行9の構造りに行ってドロリ1a内に一括して返却されることとなる。

シートSのドロワねへの点却が終了するとロー

タ23は壁に下降せしめられてその吸収24a.24b (又は25aに56) がドロリ1aの前板と対向する位 置に投定され、後輩24a,24b から空気を吸引し、 ドロワ1.を吸煙24a、24b にて吸着させ、値かにロ ータ23を上昇させ、ドロワ!aの係止回得!cからス トッパ7cを抜き出し、そのままキャピネット1側 に向けて移動させ、キャピネット1内に挿入せし め、挿入終了直前に再びロータ13を若干持つ上げ てドロワtaの係止回過1bをストッパtcに係入させ ドロワ1aの抜け出しを防止する。次いで乗費24a。 24b (又は25a,25b) か.空気の吸引を停止し、吸 這をドロワ13から離すと共にロータ23を上昇させ つつ同期モータ23a を延動し、吸収24a,24b 、 25a,25b をご言下向きとなるよう姿勢を変更し、 台車11を走行させて装置台3上のトレー3aがトン ー欄 3 &、3r取出位置に送移動させ、その位置で 前記と同様にして我輩24a,24b (又は25a,25b) をトレー3aの前板に吸着させ、若干持ち上げてト レー3aの係止回講3bからストッパを抜き出し、ト レー3aをトレー網 3まに押し込み、ドロワ1aと同 様にトレー機に戻す。台東11は制御係 5 からの指令があれば胸記したのと同じ動作を反復して不定のトレー3aを引き出し、概要台 7 又は 8 上に 概要し、所定のキャビネット1 の所定ドロウ1aに向けて移動してゆく。また指令がなければその場で持調さる。

一方、トレー器 3 & 又は3rに戻されたトレーJo 内のシートSは多関節ロボット 4 によってトレー Ja内からトレーと身に (又はシート 5 のみが) 取 り出され、ファクシミリ 5 にセットされ、住民県 交付窓口に電送されることとなる。電送を終了したシート S は形ご多関節ロボット 4 にてトレー器 3 & に戻され、検索機本体CUにて前述したシート 5 の取出し行程と同様の過程でドロワioに返知される。

第8 団は本色男の他の実施的を示す検索機本体の拡大斜視団であり、この実施例においては前記 第2 団に示す実施例のロータ22に代えてチェーンコンペヤ53を用いて排取されている。チェーンコンペヤ53は支持ロッド52から平行に突き出した響

動袖53a,遊動袖53b に夫々袖長方向に所要の間隔 を隔ててスプロケット53c,53c.53d.53d を固定し、 これらスプロケット53c.53d 間に、夫々周方角に 準間階を隔てた位置で相互にカラー53e.53f にて 連絡されたチェーン53g,53b が昼渡されモータ53i にて正、逆国動せしめられるようになっている。 各カラー53e.531 には支持アーム54、55の貨物部 54a.55a の基端部が根接せしめられており、先端 部は施置台で、9上に平行に突き出して殴けられ、 ここには分岐管部546,556 が返答され、また基準 新はカラー53e,531 から突き出され、夫々居転職 手を介してホース56a、56b に連絡されている。ま た各カラー53e,531 にはカラー53e,531 内に神道 まれている音輪部54a,55a に連撃し、吸煙54e,54f. 55e,55f の姿勢をチェーン53g,53h の撃勢位置如 何にかかわらず、垂直下向さに保持する精御用モ - ク574,576 が付換されている。

而して上述した知さ本免明の実施例にあっては 後勢制御用モータ57a、57b によって各機電54a、54b、 55a、55b を共に唯直下向さにした状態でモータ53i を職動し、支持ロッド52を下降して吸煙54e、54f
がドロワ1a内のシートS表面に接する位置に下降
させ、この伏壌でホース56a を通じて空気を吸引 しその負圧でシートSを吸煙54e、54f に吸着させると共に、ホース56b を通じて辺気を供給し、吸煙54e、54f から空気を吹き出させ、吸着して変持ロッド52を上押させつつモータ53i によって寝動スプロケット53c を作動し、吸煙54e、54f にシートSを吸着させた伏想のままチェーン53c、53h を増半間させた後、支持ロッドを下降し吸煙55e;55f モドロワ1a内のシート上に、また時間54e、54f を観賞台9上に陥ませ、吸煙55e、55f にてシートSを吸着し、また吸煙54e、54f のシートSを確定付り上に放置させる。

再びモータ51e を駆動して支持ロッド52を上昇させつつ、モータ53i を逆端動し、吸口55e.55f にシートSを吸着した状態で下方回動域を延て吸 第55e.55f を複雑台9上に、また吸収54e.54f は ドロウ1a上に戻す。

神経曜68-128103(日)

上記した如き動作を反復してシートSをドロワ laから職置合き上に移して申くが、この間でパー コードリーグにてラート3のコードを読み取り NOの場合は当代シートまで装置合り上に置くが、 YBSの場合には支持スタンド51をモータにて検 送りし、当広シート3をトレー34上に職ませ、こ の位置でシートSモトレーSa内に取り出す。

なお他の構成については自記第2回に示した実 施例と実質的に同じであり、対応する部分には同 じつ号を付して投男を省略する。

このような構成にあってはチェーン53g.53b を 長くすることによって、大台なシートSの検索に 通用が可能となる。

なお上述の実施例はいずれる決策対象物として シートを対象とした構成につき説明したが何らこ れに限るものではなく、例えばシート等を収納し たファイル、ケース、包貨等を対象としてもよい ことは勿論である。また上述の実施例は検索対象 シートを所定位置に遅んだ後、ロボット4にてフ アクシミリ5に移し、電送する機成につき投明し たが、協当シートを検索した時点で、その部度、 これをテレビカメラ等を用いて撮影し、肖像記憶 情報とした後、所定位置に電送し、そこでプリン トアクトすることとしてもよい。

更に上記の実施例はロータ23、チェーンコンベ +53を一方向に四転電動する場合につき投票した が、反復的に往復四勤させることとしてもよいこ とは勿論である。

また上述の実施例においては検索機2を1基用 いた根底につき投明したが、検索速度を早めるた めに2萬又はそれ以上を設置してもよい。

第9回は本発明の更に4の実施例を示す斜視器 であり、この実施例においてはドロソーュの基さ を前配した各実施例におけるドロワの長さの略2 語とし、中央部を仕切板けにて区論され、仕切板 Hの週間は夫ャシートSを収容し得る広さとなっ ている。またドロワlaを大きくしたのに作って誰 置合7.8の広さもこれに合わせて広くしてある。 検索機本体20はドロワlaにおける仕切板11で区画 された一方の区画内からシートSを吸着して他方

の区画に移動する過程で検索を行い、協当しない シートは商記像方の区面内に置き、旅当シートの みを確認さり上に取り出すようになっている。な お、この過程でドロワlaの一方から他方の区画内 に移されたシートSはこれを記憶しておく。

検索が終了するとドロワla内のシートSはその ままにして、ドロワロをキャピネット1内に貫せ ばよい。また一旦取り出したシートSを元のドロ つねに長すときはドロワねのいずれか一方の気点 内に長す。そして皮に同じドロッIa内の他のシー トを検索するときは予め配達してある内容からは 当シートSが仕場番目のいずれの側に存在するか を判断し、検索機本体20のロータ23を正転、又は 逆転させて検索を行う。

以上の如く本発明装置においては検索対象たる シートを吸量にて吸着してその過剰を行いその検 食を行うこととしているから、シートの二重送り 等の通動しスが生じるおそれが全くなく、シート を確実に、しかも正確に検索し得て、解動作がな いなど、本発男は優れた効果を奏するものである。

4. 図画の無意な投票

第1間は本発明経営の模式的平面間、第2回は 本発明装置において用いるキャピネット及びドロ ツの部分切欠斜視面、第3回は本発明装置による 検索対象としてのシートの平面圏、第4回は本発 男装置において用いる検索機本体の斜視器、第5 因は朝間台の動作級明面、第6回は検索機本体の 動作投笏国、第7国は検索後のシートをドロワに 便す過程の動作投明器、第8因は本意明の他の実 施例を示す部分切欠料提図、第9回は本允明の更 に他の実施例を示す斜視器である。

1 … ≠ + ピネット - la… ドロウ - lb… 係止回導 1c…ストッパ 2…検索機 3…トレー欄 3a… トレー 3b…係止回線 4…ロボット 5…ファ クシミリ 6…製御部 7、8、9…英宣台 9a …胃板 9b…ラック 9c…支持ブロック 94…ガ イド海 90…モータ 11…台車 12…昇降台 20 …技術機本体 21…支持スタンド 22…支持ロッ ド 23…ロータ 23a …同期モータ 24.25 …支 持アーム 24m.24b.25m.25b … 吸量 53…チェー

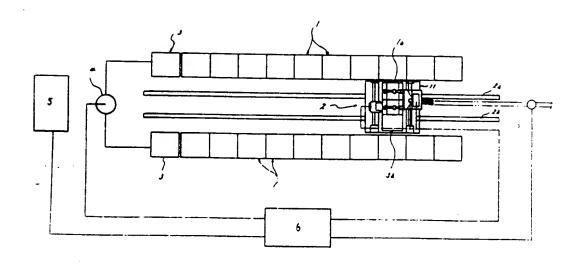
With the second

A 013867

-16-

ンコンベヤ 54, 55…支持アーム 54e,54f,55e, 55f …吸煙

特 計 出職人 野 団 停 完 代理人 弁理士 河 好 登 夫



¥ 1 671

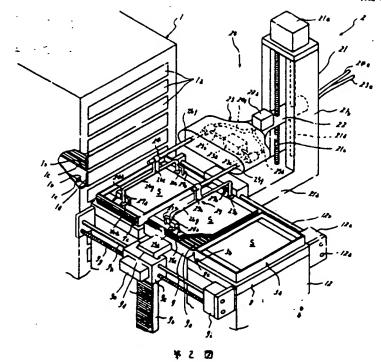
BEST AVAILABLE COPY

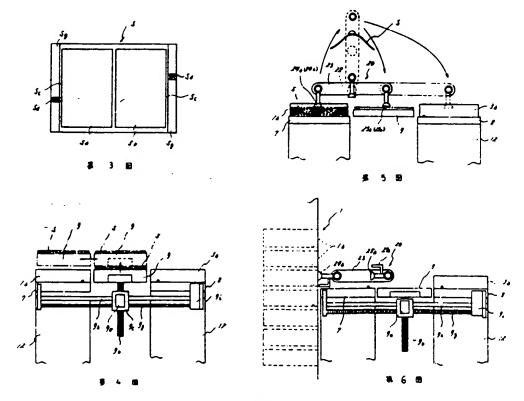
-17-

Was to Bridge Bridge

A 013868

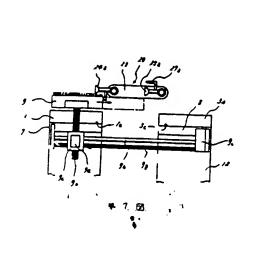
WHITE-128183 (10)

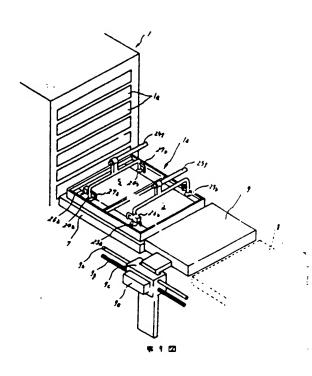


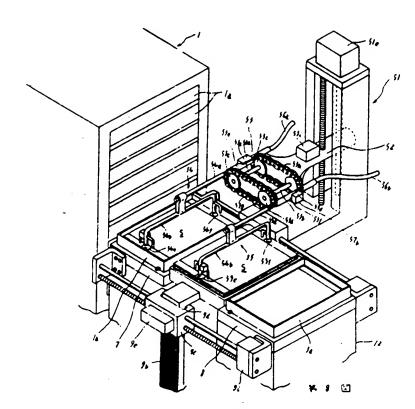


-18-

A 013869







A 013870